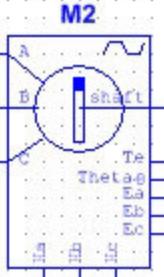
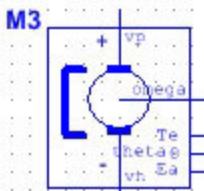


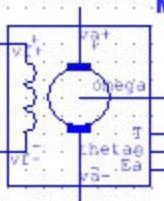
Бесщеточный двигатель постоянного тока с трапециевидной задней ЭДС.



Бесщеточный двигатель постоянного тока с трапециевидными задними ЭДС и датчиками эффекта холла.



Машина постоянного тока постоянного магнита. Этот компонент моделирует машину щеткой постоянного тока, где поле задается постоянным магнитом.



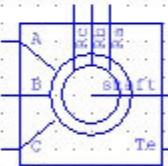
Ускоренный полевой аппарат постоянного тока. Этот компонент моделирует щетку постоянного тока, где поле устанавливается с помощью возбуждаемой обмотки возбуждения.

M1

Индукционная машина с белой клеткой. Модель основана на стандартной теории моделирования DQO и установлена в стационарной системе отсчета.



Индукционная машина с короткозамкнутым ротором с расширенными измерениями.

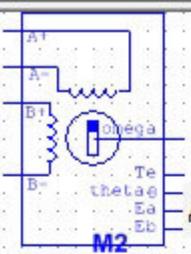


Индукционная машина с роторным ротором. Этот компонент представляет собой трехфазную индукционную машину с намотанным ротором.

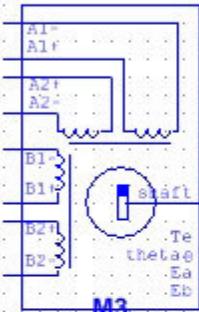
M3

Индукционная машина с роторным ротором с расширенными измерениями.

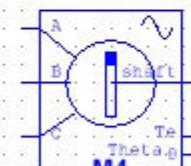
M4



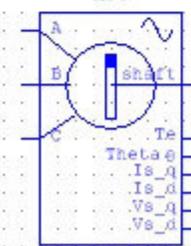
Двухфазный шаговый двигатель с постоянными магнитами.



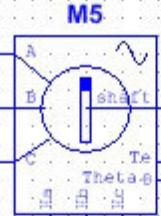
Двухфазный двухмоторный шаговый двигатель с постоянным магнитом. Этот компонент может использоваться в биполярной или униполярной конфигурации.



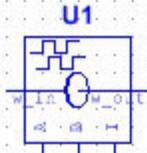
Синхронная машина с постоянным магнитом (PMSM). Это также известно как бесщеточный компьютер постоянного тока с синусоидальной обратной ЭДС.



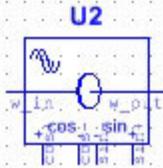
Синхронная машина с постоянными магнитами (PMSM) с расширенными измерениями. Также известен как бесщеточный компьютер постоянного тока с



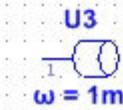
Синхронная машина с постоянным магнитом (PMSM) с датчиками эффекта холла. Также известен как бесщеточный компьютер постоянного тока с



Инкрементный датчик. Этот компонент моделирует идеальный оптический кодер.



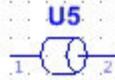
Поворотный угол.



Произвольная механическая нагрузка



Идеальные шестерни



Инербальная нагрузка. Напряжение на двух контактах компонента представляет собой угловую скорость.